

REC'D 11 AUG 2003

WIPO PCT



PCT/DE 03/1779

**Prioritätsbescheinigung über die Einreichung
einer Patentanmeldung**

PRIORITY DOCUMENT
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH
RULE 17.1(a) OR (b)

Aktenzeichen:

102 46 055.8

Anmeldetag:

02. Oktober 2002

Anmelder/Inhaber:

Robert Bosch GmbH, Stuttgart/DE

Bezeichnung:

Vorrichtung zum Schutz von einem
Fahrzeuginsassen

IPC:

B 60 R 21/01

**Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ur-
sprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.**

München, den 23. Juni 2003
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Wagner

16.09.02 Vg/Bo

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

Vorrichtung zum Schutz von einem Fahrzeuginsassen

Stand der Technik

Die Erfindung geht aus von einer Vorrichtung zum Schutz von einem Fahrzeuginsassen nach der Gattung des unabhängigen Patentanspruchs.

Aus DE 4212421 A1 ist es bereits bekannt, dass eine Vorrichtung zum Schutz des Fahrzeuginsassen in Abhängigkeit von seiner geschätzten Bewegung Rückhaltemittel auslöst.

Vorteile der Erfindung

Die erfindungsgemäße Vorrichtung zum Schutz von einem Fahrzeuginsassen mit den Merkmalen des unabhängigen Patentanspruchs hat dem gegenüber den Vorteil, dass eine exaktere Vorhersage der Bewegung des Fahrzeuginsassen möglich ist. Dies führt letztlich zu einer optimaleren Ansteuerung der Rückhaltemittel. Dieser Vorteil wird dadurch erreicht, dass die Insassenerkennung derart konfiguriert ist, dass sie die Höhe des Fahrtrassenschwerpunktes des Fahrzeuginsassen bestimmt, wobei aus diesem Parameter dann über die anderen Körperdaten des Fahrzeuginsassen eine genaue Abschätzung getroffen werden kann. Dies führt zu einer genauen Vorhersage, wo sich der Fahrzeuginsasse in Abhängigkeit von den Aufprallsignalen befinden wird.

Weitere vorteilhafte Ausgestaltungen finden sich in den abhängigen Ansprüchen.

Besonders vorteilhaft ist, dass die Insassenerkennung zur Bestimmung der Sitzposition des Fahrzeuginsassen ausgebildet ist, wobei die Sitzposition bei der Vorhersage der

Bewegung berücksichtigt wird. Liegt die genaue Sitzposition vor, dann ist eine genauere Vorhersage der Bewegung des Fahrzeuginsassen in Verbindung und Erkenntnis des Massenschwerpunktes, der Informationen über die Haltung des Fahrzeuginsassen gibt, möglich.

5

Weiterhin ist es von Vorteil, dass die Vorrichtung mit einer Sensorik zur Erfassung einer Gurtauszuglänge verbindbar ist, wobei die Vorrichtung die Gurtauszuglänge bei der Vorhersage der Bewegung berücksichtigt. Die Gurtauszuglänge gibt Informationen darüber, wie weit der jeweilige Insasse vorgebeugt ist. Auch dies ist ein wichtiger Parameter bei der Bestimmung der Bewegung des Fahrzeuginsassens. Ist der Fahrzeuginsasse bereits beim Aufprall weit vorgebeugt, dann wird er durch die Bewegung des Aufpralls noch weiter nach vorne geschleudert, so dass hier eine Auslösung eines Frontairbags ggf. zu gefährlich ist, da die Auslösung den Fahrzeuginsassen mit voller Wucht am Kopf treffen würde.

10

15

Weiterhin ist es von Vorteil, dass die Vorrichtung mittels der Höhe des Massenschwerpunkts und der Sitzposition eine Oberkörpergröße bestimmt und die Oberkörpergröße bei der Vorhersage der Bewegung berücksichtigt. Die Oberkörpergröße gibt einen wichtigen Hinweis darüber, wie sich der Fahrzeuginsasse unter dem Einfluss des Aufpralls bewegen wird. Da der Oberkörper hauptsächlich um die Hüfte gedreht wird, also um das Hüftgelenk, ist durch die Länge des Oberkörpers eine Abschätzung möglich, wie weit der Kopf des Fahrzeuginsassen in Richtung auf das Amaturenbrett bewegt wird. Auch dies ist ein wichtiger Parameter, um die Bewegung des Fahrzeuginsassen genau vorherzusagen.

20

Auch von Vorteil ist es, dass aus der Vorverlagerung und der Ausgangssitzposition die aktuelle Sitzposition während des Crashes bestimmt wird.

30

Schließlich ist es auch von Vorteil, dass die Vorrichtung einen Speicher aufweist, der eine Beziehung zwischen der Masse des Fahrzeuginsassen und weiteren anthropometrischen Daten aufweist. Für die Masse, die Bestimmung des Massenschwerpunkts und andere, direkt gemessene Größen ist es möglich, sich ein genaues Bild über den Körper des Fahrzeuginsassen zu machen. Dies ist darin begründet, dass für eine bestimmte Masse und einen bestimmten Masseschwerpunkt über eine statistische Beziehung ein Rückschluss auf den gesamten Körper der betreffenden Person möglich ist. Zu einer bestimmten Masse und zu einem bestimmten Masseschwerpunkt

35

gehören mit hoher Korrelation eine bestimmte Körpergröße und auch bestimmte Körpermaße einzelner Glieder des Fahrzeuginsassen. Auch dies führt zu einer sehr genauen Vorhersage der Bewegung des jeweiligen Fahrzeuginsassen bei einem Aufprall.

5 Zeichnung

Ausführungsbeispiele der Erfindung sind in der Zeichnung dargestellt und werden in der nachfolgenden Beschreibung näher erläutert.

10 Es zeigen:

Figur 1 ein Blockschaltbild der erfindungsgemäßen Vorrichtung,

Figur 2 eine schematische Darstellung der erfindungsgemäßen Vorrichtung,

15

Figur 3 ein Ablaufdiagramm und

Figur 4 ein weiteres Ablaufdiagramm.

20

Beschreibung

Im Rahmen der Einführung des Beifahrerairbags ist die Notwendigkeit entstanden, aus sicherheitstechnischen und versicherungstechnischen Gründen einen mit einer Person belegten Beifahrersitz zu erkennen. Bei einem Unfall und nicht belegtem Beifahrersitz ist kein Insasse zu schützen, und es würden unnötige Reparaturkosten entstehen, wenn sich der Airbag entfaltet.

30

Für die Sitzbelegungserkennung existieren technische Lösungen, wie auch für die automatische Kindersitzerkennung. Bei den neu einzuführenden Smart-Bags sind größere Anforderungen an eine Belegungserkennung des Automobilsitzes nötig. Der Smart-Bag soll personen- und situationsadaptiv in seinem Aufblasverhalten sein.

35

Es soll also eine intelligente Sitzbelegungserkennung vorliegen. Die Auslösung des Beifahrer-Airbags muss verhindert werden, wenn sich in bestimmten Situationen die Entfaltung des Airbags zum Nachteil des Insassen aufwirkt. Dies ist beispielsweise dann

gegeben, wenn ein Kind auf dem Beifahrersitz sitzt, oder wenn sich eine Person zu nahe am Amaturenbrett befindet.

5 Erfindungsgemäß wird eine Vorrichtung zum Schutz von einem Fahrzeuginsassen vorgeschlagen, die eine individuelle Auslösestrategie im Fahrzeug berechnet und eine insassenpositionsabhängige Auslösezeit des Airbags im Falle eines Unfalls bestimmt oder aber die Auslösung verhindert, falls der Insasse zu dicht am Amaturenbrett ist. Hierzu wird unter Zuhilfenahme unterschiedlicher Sensoren eine Methode vorgestellt, wie die Vorverlagerung des Insassen vorhergesagt werden kann.

10 Durch die Insassensensierung, wie eine beispielsweise absolute Gewichtsmessung, eine Sensormatte, eine Videosensierung oder eine Ultraschallsensierung erhält man im einfachsten Fall über die absolute Gewichtsmessung in der Regel 4 Signale, welche das absolute Gewicht in kg von jedem Sensor liefern. Diese Information kann neben der
15 Bestimmung des Schwerpunkts zur Positionserkennung herangezogen werden. Andere sitzbasierte Verfahren wie die Sitzmatte können ggf. ein gesamtes Druckprofil liefern. Unabhängig von der Sensorik ist es jedoch möglich, über die Bewegungsänderung und über die Lage des Schwerpunkts in x- und y-Richtung die Höhe dessen Masseschwerpunkt zu bestimmen. D.h. die Information über den Schwerpunkt des
20 Insassen in X-, Y- und Z-Richtung liegt vor.

Ausgehend hiervon hat man zusätzlich die Information über die Position des Insassen. Da aufgrund gewisser Doppeldeutigkeiten des Schwerpunkts nicht eindeutig unterschieden werden kann, ob die Person auf dem Sitz sitzt oder ggf. extrem nach vorne gebeugt ist, kann beispielsweise die Gurtauszugslänge und der Position des Sitzes relativ zum Fahrzeug als Korrekturgrößen mit einbezogen werden. Die Position des Sitzes kann beispielsweise über einen Sitzpositionensensor erfasst werden oder aber die Information liegt auf dem CAN-Bus. Dies ist in der Regel der Fall, falls es sich um elektrisch verstellbare Sitze handelt. Damit verfügt man über die Position des Insassens während
30 der Fahrt.

Weiterhin ist die erfindungsgemäße Vorrichtung in der Lage, aufgrund der Kenntnisse der Position des Insassen auf den jeweiligen Sitzen (Fahrer, Beifahrer sowie Fahrpassagieren) die Trajektorie zu bestimmen bzw. vorherzusagen und die
35 Rückhaltemittel aufgrund der jeweiligen Trajektorie individuell anzupassen. Durch die Bestimmung der Trajektorie eines jeden einzelnen Insassen lassen sich die

Rückhaltemittel individuell in Abhängigkeit der Trajektorie und der jeweiligen Unfallsituation anpassen. Man erhält somit einen optimalen Schutz der Insassen im Falle eines Unfalls. Die aktuelle Position eines jeden Insassen wird mit Hilfe eines Sensors erfasst, beispielsweise durch eine Videokamera oder gewichtsbasierte Systeme.

5 Desweiteren werden die auf die Insassen wirkenden Kräfte in X- und/oder Y- und/oder Z-Richtung erfasst, z.B. durch Beschleunigungssensoren. Aufgrund der Kenntnis, der auf den Insassen wirkenden Kräfte und der aktuellen Position des Insassen lässt sich die individuelle Trajektorie berechnen bzw. vorhersagen. Für die Berechnung der Insassentrajektorie kann z.B. auch die aus der zeitlichen Änderung der Position des
10 Insassen abgeleitete, relative Geschwindigkeit zum Fahrzeug und die relative Beschleunigung zum Fahrzeug benutzt werden. Mit dieser für jeden Insassen individuell berechneten Trajektorie in Abhängigkeit der jeweiligen Unfallsituation werden die Rückhaltemittel individuell und optimal angesteuert. Durch das Wissen, an welchem Ort der Kopf bzw. Oberkörper der Person zu jedem bestimmten Zeitpunkt eines Unfalls ist,
15 ist es möglich, die Rückhaltemittel optimal zum Schutz der Person einzusetzen. Dazu zählen ein optimaler Zündzeitpunkt und eine entsprechende Aufblascharakteristik beim Airbag.

20 Demnach wird gemäß der Anmeldung unter dem Begriff Bewegung die Vorverlagerung des Fahrzeuginsassen, aber auch die Trajektorie, also den Bewegungsverlauf des Fahrzeuginsassen unter Einwirkung von Kräften, die bei einem Unfall auftreten, verstanden.

Figur 1 zeigt in einem Blockschaltbild die erfindungsgemäße Vorrichtung. Eine Insassenerkennung 1 ist über einen Datenausgang mit einem Steuergerät 2 für Rückhaltemittel verbunden. Über einen zweiten Dateneingang ist an das Steuergerät 2 eine Aufprallsensorik 3 angeschlossen. Über einen Datenausgang ist das Steuergerät 2 mit Rückhaltemitteln 4 verbunden.

30 Die Insassenerkennung 1 ist hier insbesondere gewichtsbasiert, es können also Drucksensoren im Sitzpolster oder Kraftmessbolzen am Sitz verwendet werden, oder es können wellenbasierte Insassenerkennungsmittel verwendet werden, wie Video oder Ultraschall. Diese Insassenerkennung ermöglicht die Bestimmung der Sitzposition und die Charakterisierung der Person, also eine Insassenklassifikation. Die
35 Insassenklassifikation wird vorwiegend nach dem Gewicht durchgeführt. Dabei werden unterschiedliche Klassen definiert, für die ein unterschiedliches Aufblasverhalten von

Airbags angebracht ist. Bei Personen unter 45 kg ist beispielsweise der Einsatz von Airbags nicht angezeigt, um hier ein Verletzungsrisiko zu vermeiden. Die Aufprallsensorik 3 ist üblicherweise als Inertialsensorik ausgebildet. Dazu zählen vor allem Beschleunigungssensoren, die in X-, Y-, ggf. auch Z-Richtung im Fahrzeug angeordnet sind. Diese Sensorik kann zentral im Steuergerät 2 selbst angeordnet sein, aber sie kann auch zusätzlich in Satellitensensoren ausgelagert sein, beispielsweise in der B-Säule und/oder als Upfrontsensoren, die in der Nähe des Fahrzeugkühlers befestigt sind. Zu den Aufprallsensoren 3 zählt auch eine Precrash-Sensorik, also Radar oder Video oder Ultraschall, die eine Umfeldüberwachung ermöglichen. Mit diesen Sensoren ist es möglich, die Aufprallgeschwindigkeit bzw. die Relativgeschwindigkeit zwischen dem Fahrzeug und dem Aufprallobjekt zu bestimmen. Zu den Aufprallsensoren gehören auch Verformungssensoren oder indirekte Verformungssensoren wie Druck- und Temperatursensoren. Das Steuergerät 2 ist üblicherweise auf dem Fahrzeugtunnel angebracht, es kann jedoch auch an anderen Orten im Fahrzeug angeordnet sein. Das Steuergerät 2 weist wie oben dargestellt auch eine eigene Sensorik auf, die entweder zur Aufprallerkennung und Aufprallbeurteilung verwendet wird, oder auch nur zur Plausibilisierung von Signalen von ausgelagerten Aufprallsensoren. Auch eine Kombination der Plausibilisierung und der Aufprallerkennung ist bei einer Sensorik im Steuergerät 2 möglich. Die Rückhaltemittel 4 sind üblicherweise Airbags, es können jedoch auch Gurtstraffer, aktive Sitze und/oder ein Überrollbügel unter den Rückhaltemitteln 4 verstanden werden.

Figur 2 zeigt eine schematische Darstellung der erfindungsgemäßen Vorrichtung. Eine Person 201 ist hier als Fahrzeuginsasse auf einem Fahrzeugsitz 210 sitzend dargestellt. Insbesondere ist die Person hier 3-fach dargestellt, um den Verlauf bei einer Vorverlagerung unter Einwirkung eines Aufpralls darzustellen. Die Person 201 weist einen Masseschwerpunkt 202 auf, der durch die Insassenerkennung bestimmt wird. Im Sitzkissen ist ein Drucksensor 205, beispielsweise eine Sitzmatte, angebracht. In den Trägern des Sitzes 210 können Kraftmessbolzen 206 angeordnet sein, um das Gewicht des Fahrzeuginsassen 201 zu bestimmen. Mit den Kraftmessbolzen 206 ist auch die Bestimmung einer Gewichtsverteilung möglich und damit die Analyse der Sitzposition. Es ist weiterhin möglich, einen Sitzpositionssensor 208 vorzusehen, der erkennt, an welcher Stelle sich der Sitz 210 befindet. Dies kann auch über ein Kennsignal abgerufen werden, wenn es sich um eine elektrische Sitzverstellung vorliegt. Die Person 201 ist über einen Gurt geschützt, bei dem ein Gurtauszugslängensensor 204 vorhanden ist, um die Vorverlagerung der Person 201 zu messen. Der Gurtauszugslängensensor ist in der B-

Säule 203 angeordnet. Die Person 201 wird sich bei einem Unfall üblicherweise nach vorne verlagern, also in Richtung auf das Armaturenbrett mit dem Airbagmodul 209.

5 Es ist bekannt, dass die Höhe des Schwerpunkts 202 einer sitzenden Person 201 bei ca. 25 bis 30 % seiner Oberkörperlänge liegt. Da die Höhe des Schwerpunkts 202 bekannt ist, kann beispielsweise auf die Oberkörperlänge über die Formel Oberkörperlänge in cm = Schwerpunkt dividiert durch 0,275 geschlossen werden. Es kann in einem Speicher des Steuergeräts 2 eine Referenztabelle vorgehalten werden, mittels der unterschiedliche Körpermasse sowie Massen für die einzelnen Körperteile aus den gemessenen Größen
10 ermittelt werden können. Wird eine derartige Tabelle für unterschiedliche Personentypen im Speicher hinterlegt, so lässt sich, ausgehend von der gemessenen Masse des Insassen die für ihn nächstliegende Tabelle beziehungsweise auf Masse und Höhe des Massenschwerpunkts ermitteln. Alternativ kann die Referenztabelle eine für Menschen ausgelegte Datenbasis sein, welche neben Masse, Körpergröße, Masse des Schwerpunkts
15 sowie anthropometrische Daten beinhaltet wie z.B. Körpermaße einzelner Glieder von unterschiedlichen Personen. Hieraus lassen sich zum einen Plausibilitätswerte ableiten, zum anderen kann auch die Kopfgröße daraus extrahiert werden. Die Plausibilität könnte beispielsweise dahingehend durchgeführt werden, dass die berechnete Oberkörperlänge mit dem Wert in der Referenztabelle in einem gewissen Toleranzband übereinstimmen sollte. Ist dies der Fall, so kann die Kopfgröße mit einer gewissen Wahrscheinlichkeit
20 angenommen werden, ggf. wird diese korrigiert. Bei der Berechnung der Oberkörperlänge und der Kopfgröße hat man hier ein Maß für die aktuelle Position des Kopfes im Fahrzeug. Im Falle eines Crashes erfolgt über den Beschleunigungssensor bzw. über den Precrash-Sensor eine zweifache Integration des Beschleunigungssignals. Dadurch erhält man ein Maß für den zurückgelegten Weg. Aus der aktuellen Position des Insassen und dem Wegsignal kann hieraus eine Schätzung erfolgen, wo der Insasse zum Zeitpunkt T sein wird.

30 Mit Hilfe dieses Verfahrens ist es somit möglich, die Ausgangsposition des Insassen vor dem Crash zu bestimmen. Ab dem Zeitpunkt des Crash-Kontakts wird das im zentralen Steuergerät gemessene Beschleunigungssignal 2-fach integriert. Der Wert des 2-fachen Integrals gibt die Vorverlagerung einer freien Masse wider und entspricht damit in erster Näherung der Vorverlagerung des Insassen. Der Wert dieses zweiten Integrals wird mit einer Schwelle verglichen, die sowohl von der Aufprallgeschwindigkeit, als auch von der Sitzposition des Insassen vor dem Crash abhängig ist. Damit ist es beispielsweise
35 möglich, den Airbag nicht zu zünden, falls sich der Insasse am oder nahe am

Armaturenbrett befindet. Den Airbag früher zu zünden, falls der Insasse sich von der Normalposition ausgesehen nach vorne gebeugt befindet, oder den Airbag später zu zünden, falls der Insasse weiter als normal nach hinten gelehnt ist. Somit ist also eine Steuerung der Auslöseentscheidung möglich. Diese Auslöseentscheidung kann
5 beispielsweise die Entscheidung umfassen, ob das Rückhaltemittel gezündet wird, wenn ja mit welcher Stufe und zu welchem Zeitpunkt. Alternativ können andere Modelle für die Vorverlagerungsberechnung verwendet werden, der oben beschriebene Weg über das 2-fache Integral ist nur eine beispielhafte Berechnung.

10 Figur 3 zeigt den Ablauf des erfindungsgemäßen Verfahrens. Im Verfahrensschritt 301 wird die Masse der Person über die Insassenerkennung 1 bestimmt. Im Verfahrensschritt 302 wird die Sitzposition des Fahrzeugsitzes 210 bestimmt. Im Verfahrensschritt 303 wird die Gurtauszugslänge mit dem Gurtauszugslängensensor 204 bestimmt. Im
15 Verfahrensschritt 304 wird die Beschleunigung in X- bzw. Y-Richtung bestimmt. Aus diesen Parametern wird im Verfahrensschritt 305 die gesamte Masse und die Position des Masseschwerpunkts bestimmt. Daraus wird in Verfahrensschritt 306 die Sitz-, Oberkörper- bzw. Kopfposition bestimmt. In Verfahrensschritt 308 wird eine Plausibilitätsprüfung durchgeführt, und zwar über abgespeicherte Körpermaße bzw. eine Referenztable aus Verfahrensschritt 307. Diese Daten können beispielsweise in einem
20 EEPROM abgespeichert sein. In Verfahrensschritt 309 wird ggf. eine Korrektur durchgeführt. In Verfahrensschritt 310 erfolgt die Schätzung der Position im Crash-Fall auf Basis der aktuellen Sitzposition und der Vorverlagerung, die im Verfahrensschritt 311 aus dem Signal des Precrash-Sensors oder des Beschleunigungssensors bestimmt wurde. Mittels der Aufprallsensorik 3 wird auch in Verfahrensschritt 312 eine Plausibilität durchgeführt, die Verfahrensschritt 310 zugeführt wird. Wurde die Plausibilitätsprüfung
bestanden, dann wird vom Airbagsteuergerät 313 die Auslösezeit für die Rückhaltemittel bestimmt und im Verfahrensschritt 314 wird eine entsprechende Auslösung der
ausgewählten Rückhaltemittel 4 durchgeführt.

30 Figur 4 zeigt in einem Flussdiagramm den Ablauf, der zur Bestimmung der Trajektorie des Insassen, also des Bewegungsinsassen, durchgeführt wird. In Verfahrensschritt 401 werden die Beschleunigung bzw. die Kräfte, die auf den Insassen bzw. das Kraftfahrzeug wirken, durch die Sensorik 3 bestimmt. In Verfahrensschritt 402 wird die Position des Insassen mittels der Insassenerkennung 1 bestimmt. Daraus wird in Verfahrensschritt 403
35 die Trajektorie des Insassen vorhergesagt. Aus der Beschleunigung aus Verfahrensschritt 401 wird in Verfahrensschritt 404 die Bestimmung der Unfallsituation bzw.

Unfallschwere durchgeführt. Aus der Trajektorie des Insassen und der Unfallschwere wird in Verfahrensschritt 405 eine individuelle Ansteuerung der Rückhaltemittel 4 vorgenommen.

16.09.02 Vg/Bo

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10

Ansprüche

15

1. Vorrichtung zum Schutz von einem Fahrzeuginsassen (201), wobei die Vorrichtung derart konfiguriert ist, dass die Vorrichtung zum Schutz des Fahrzeuginsassen (201) in Abhängigkeit von seiner Bewegung Rückhaltemittel (4) auslöst, dadurch gekennzeichnet, dass die Vorrichtung derart konfiguriert ist, dass die Vorrichtung mittels einer Insassenerkennung (1) und einer Aufprallsensorik (3) eine Höhe des Massenschwerpunkts (202) des Fahrzeuginsassen (201) und eine Krafteinwirkung auf den Fahrzeuginsassen (201) bestimmt und damit die Bewegung des Fahrzeuginsassen (201) vorhersagt.

20

2. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Insassenerkennung (1) zur Bestimmung der Sitzposition des Fahrzeuginsassen (201) ausgebildet ist, wobei die Vorrichtung der Sitzposition bei der Vorhersage der Bewegung berücksichtigt.

30

3. Vorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Vorrichtung mit einer Sensorik zur Erfassung einer Gurtauszugslänge verbindbar ist, wobei die Vorrichtung die Gurtauszugslänge bei der Vorhersage der Bewegung berücksichtigt.

4. Vorrichtung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Vorrichtung derart konfiguriert ist, dass die Vorrichtung mittels der Höhe des Massenschwerpunkts (202) der Sitzposition eine Oberkörpergröße bestimmt und die Oberkörpergröße bei der Vorhersage der Bewegung berücksichtigt.

5. Vorrichtung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass die Vorrichtung einen Speicher aufweist, der eine Beziehung zwischen der Masse des Fahrzeuginsassen (201) und weiteren anthropometrischen Daten aufweist.
6. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Vorrichtung derart konfiguriert ist, dass die Vorrichtung mittels der Aufprallsensorik (3) die Vorverlagerung bestimmt und mit der Ausgangsposition die aktuelle Sitzposition während des Crashes bestimmt.

16.09.02 Vg/Bo

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10

Vorrichtung zum Schutz von einem Fahrzeuginsassen

Zusammenfassung

15

Es wird eine Vorrichtung zum Schutz von einem Fahrzeuginsassen (201) vorgeschlagen, die in Abhängigkeit von der Bewegung des Fahrzeuginsassen bei einem Unfall die Rückhaltemittel auslöst. Die Bewegung wird dadurch vorhergesagt, dass mittels einer Insassenerkennung (1) und einer Aufprallsensorik (3) eine Höhe des Massenschwerpunkts des Fahrzeuginsassen und eine Kraftaufwirkung auf den Fahrzeuginsassen bestimmt und damit die Bewegung des Fahrzeuginsassen vorhergesagt wird.

20

(Figur 1)

30

Fig. 1

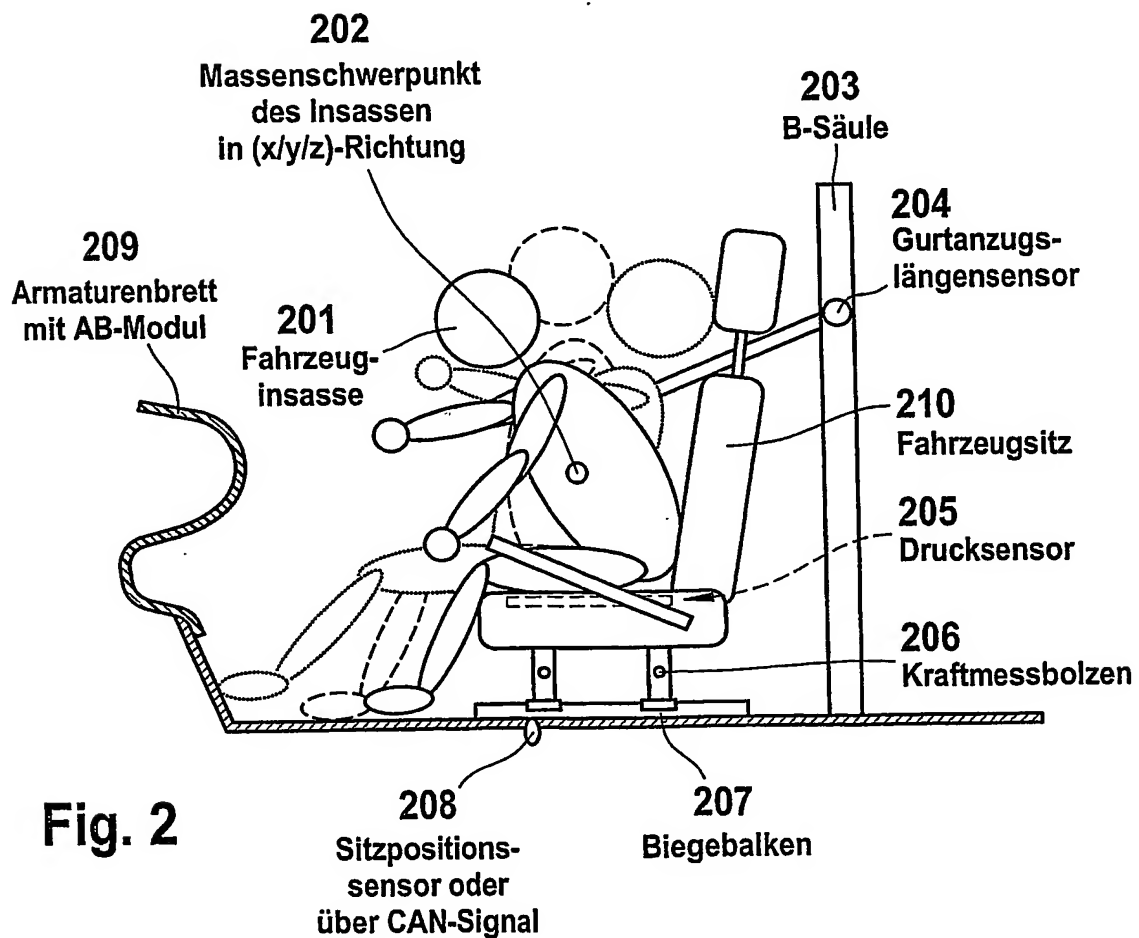
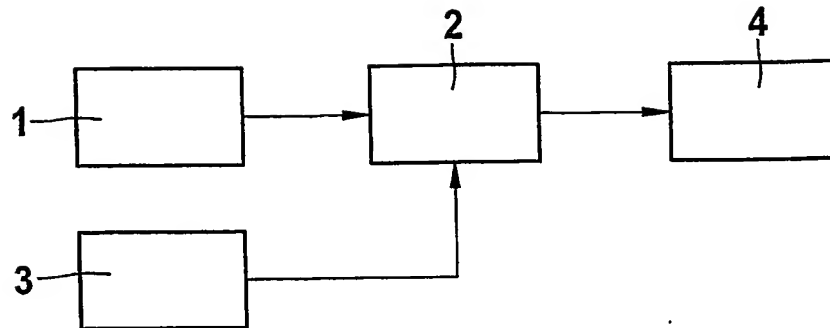
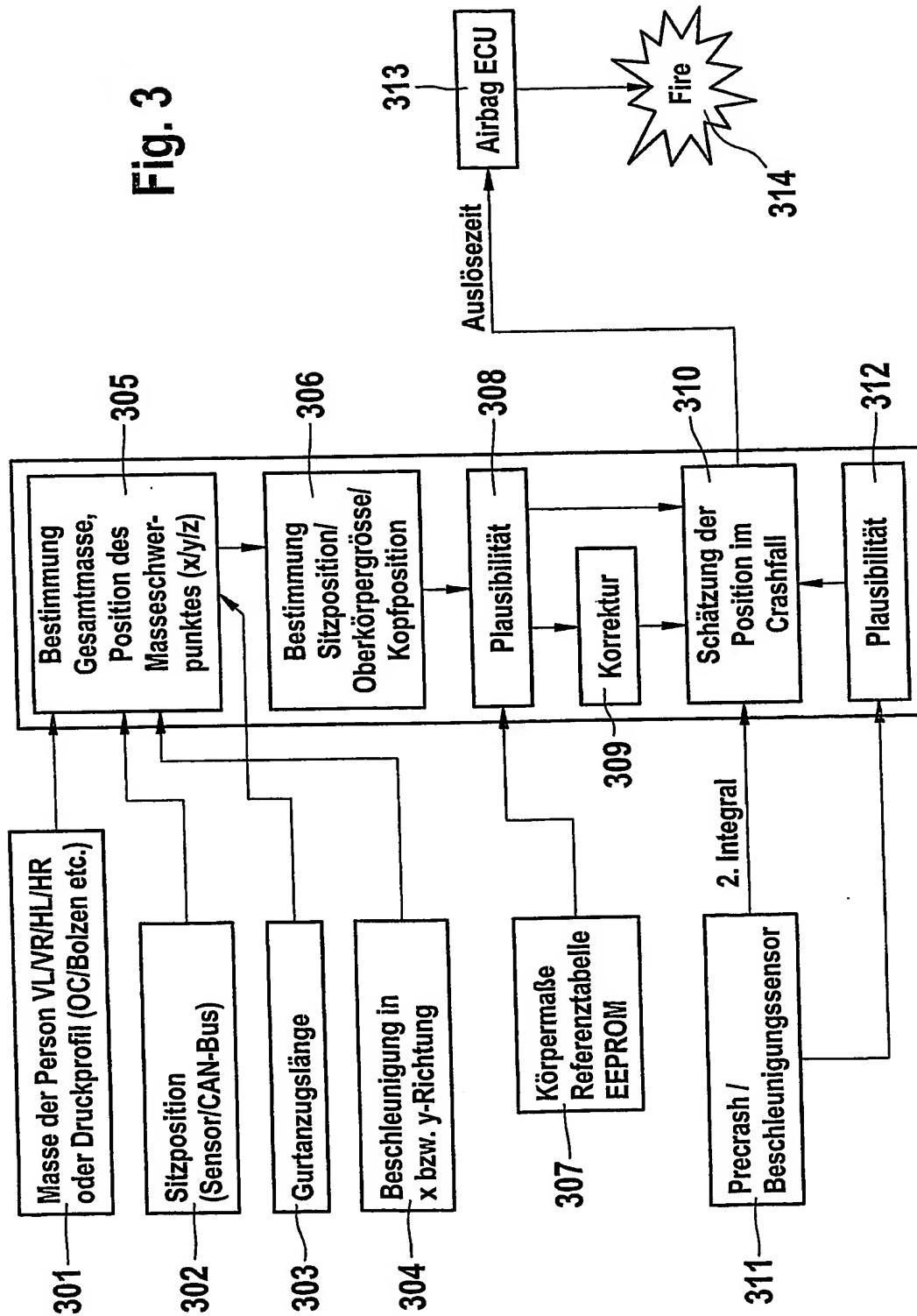


Fig. 3



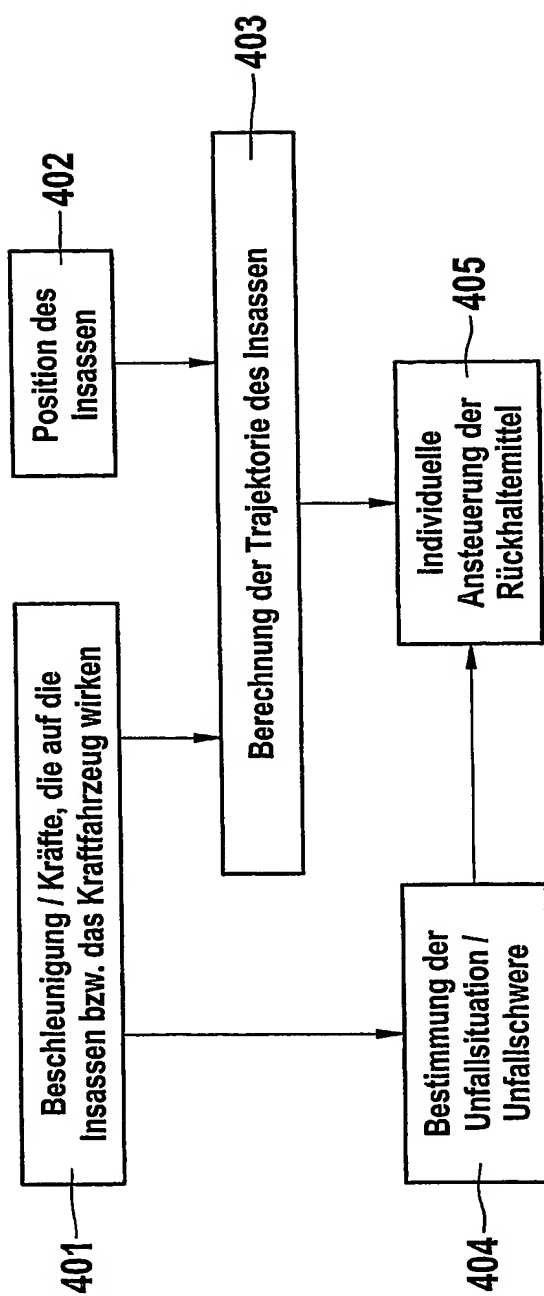


Fig. 4